

**RANCANG BANGUN SENSOR
PEMINDAI GERAK TANGAN
MANUSIA MENGGUNAKAN
SENSOR AKSELEROMETER
DAN
SENSOR GIROSKOP UNTUK
MENGENDALIKAN LENGAN
ROBOT**

BAB I

Problem

BAB II

Metode Penelitian

BAB IV

Hasil Penelitian

1. Pengujian Kalibrasi Sensor Magnetometer
2. Pengujian Kompensasi Kemiringan Kompas
3. Pengujian Pindai Pergerakan Lengan Pengguna
4. Pengujian Pindai Pergerakan Tangan Pengguna
5. Pengujian Pergerakan Robot Dengan Inverse Kinematic
6. Pengujian Time Latency Terhadap Jarak Transmisi Pada Sinkronisasi Pergerakan
7. Pengujian Time Latency Antara Pergerakan Lengan Pengguna Sensor dan Pergerakan Lengan Robot